

⑫公開特許公報(A)

昭54—56743

⑪Int. Cl.²
G 06 F 15/16識別記号 ⑫日本分類
97(7) H 1庁内整理番号 ⑬公開 昭和54年(1979)5月8日
6619—5B発明の数 1
審査請求 未請求

(全 11 頁)

⑭計算機システム

ラッテンベルガーシュトラッセ
30

⑮特 願 昭53—115032

⑯出 願 人 シーメンス・アクチエンゲゼル
シャフト

⑰出 願 昭53(1978)9月19日

ドイツ連邦共和国ベルリン及ミ
ュンヘン(番地なし)優先権主張 ⑱1977年9月19日⑲西ドイツ
(DE)⑳P2742035.5

㉑発 明 者 ルードルフ・コーバー

㉒代 理 人 弁理士 富村潔

ドイツ連邦共和国ミュンヘン70

明 細 書

1 発明の名称 計算機システム

2 特許請求の範囲

1) 1群の各個計算機が、少くも2個のバスシステム、すなわち帯地および制御バスと少くも1本のデータバスとから成るシステムバスを経て、制御計算機に結合可能である如き計算機システムにおいて、システムバスはその中に所置された1個若くは多くのバススイッチにより、区別に分割され、各バススイッチは下記の性質を持つ、すなわち

a) 両バスシステムはバススイッチにより制御されて切断可能であること、

b) バススイッチの流通方向はバスシステムの各々に対し、別々に切替え可能であること、

c) バススイッチは制御計算機により直接に指定可能であること、

の性質を持ち、しかして1個若くは多くのデータ交換計算機が種々の箇所においてシステ

ムバスに接続されたことを特徴とする計算機システム。

2) 各個計算機のそれぞれに接続する2個の接続箇所(m_1 乃至 m_6)の間に、システムバスにバススイッチが配置されることを特徴とする特許請求の範囲第1項記載の計算機システム。

3) 各第2の接続箇所(m_2 、 m_4 、 m_6)にデータ交換計算機が配置されることを特徴とする特許請求の範囲第1項或は第2項記載の計算機システム。

4) それぞれシステムバス上の2個若くは多くの隣接するバススイッチを拘括する1個若くは多くの群が、それぞれ1個の他のバススイッチにより制御され接続可能であり、しかして各他のバススイッチは下記の性質、すなわち

d) その流通方向は切替え可能であること、

e) 隣接される群の全スイッチが流通方向に導かれ、かつ同時に少くも一端に存在するス

スイッチが群を遮断したとき、別のバススイッチが流通方向に切換えられること、

(f) 群の残りのスイッチの少くも1個が遮断されたとき、別のバススイッチは遮断されること、

の性質を持つことを特徴とする特許請求の範囲第1項ないし第3項のいずれかに記載の計算機システム。

3 発明の詳細な説明

この発明は計算機システムにおいて、一群の各個計算機が、少くも2個のバスシステム、すなわち帯地および制御バス、および少くも1本のデータバスから成る所のシステムバスを経て、制御計算機に結合可能である如き計算機システムに関する。

かかる形式の計算機システムは公知である（西ドイツ国特許出願公開第2546202号公報）。この計算機システムにおいて制御計算機はデータを分配し、制御計算機は各個計算機の作動結果を

ータ（IEEE Trans. on Comp., 巻C-17, 第8冊 1968年8月号参照）。ここで各個計算機は相互に固く結合される、すなわち各々の各個計算機は4個の隣接計算機と結合される。しかしこの固い結合は余り適合しない問題の際にのみ有利である。例えば高次の供給の際、或は不規則な結合の際がそうであるように、結合が計算機構成と一致しない問題の際にはデータ交換を著しく複雑、緩慢にし、之により長い交換時間をとるようになる。

この発明の目的は冒頭に述べた形式の計算機システムにおいて、限られた近隣結合を、交換相の短縮に利用できるシステムを得ることにある。この目的を達成するためこの発明によれば、システムバスを、その中に配置された1個若くは多くのバススイッチにより区間に分割し、各バススイッチは下記の性質：

a) 両バスシステムがバススイッチにより制御され遮断可能であること、

特開 第54-56743 (2)
順次にシステムバスに与え、しかして残余の各個計算機中には、どれだけの各個計算機が結果を必要とするかに無関係に寄込むのである。従つて全データ交換に対し分配されるべき結果に等しい交換サイクルが必要である。

冒頭に述べた形式の計算機システムの能率は、各個計算機間の情報交換の時間に大きく関係する。その際目標はできるだけ短かい交換時間を得ることにある。

多くの処理されるべき問題において、限られた近隣結合、すなわち隣接する基本路線間の情報交換のみが必要であるということがある。冒頭に述べた形式の計算機システムにおける取扱いに対し、制限された間隔で互いに配置された各個計算機間のみの交換が必要であることが重要である。計算機システムの各個計算機間の限られた近隣結合は現場計算者に公知である（例えばO.H.Barnes, R.M.Brown, M.Kato, D.J.Kuck, D.L.Slotnick, R.A.Stokes の「ILLIAC 第4 コンピュ

b) スwitchの流通方向はバスシステムの各々に対し、別々に切替え可能であること、

c) バススイッチは制御計算機により直接に帯地指定可能であること、

の性質を持ち、しかして1個若くは多くのデータ交換計算機が種々の箇所においてシステムバスに接続される如くするのである。

この計算機システムにより、固定的の或は不規則の結合を持つ問題の際、全バススイッチが閉結され、全各個計算機の間の結果を交換することができる。限られた近接結合を持つ問題の場合、システムバスはバススイッチの遮断により多くの区間に分割することができ、その区間内でデータ交換は、それぞれデータ交換計算機に制御されて同時に、かつ相互に無関係に行うことができる。

この並列な交換により多くの問題の際交換時間が著しく短縮することができる。

この発明の有利な実施形態は、各個計算機のそれぞれ2個の隣接の接続箇所の間で、システムバス

にバススイッチを配置するように 成するのである。

他の有利な実施形は、各第2の接続箇所において、それぞれデータ交換計算機が接続される特徴を持つ。

この発明の他の有利な構成は、システムバスにおいてそれぞれ2個若しくは多くの隣接するバススイッチを包含する1個若しくは多くの群が、それぞれ他のバススイッチによつて制御され橋結可能であり、しかして上記のそれぞれ他のバススイッチは下記のような性質を持つ、すなわち

- d) バススイッチの流通方向が切替え可能であること、
- e) 橋結される群の全スイッチが流通方向に接続され、かつ同時に群の一端に存在するスイッチが遮断されたときに、全スイッチが流通方向に切替えられること、
- f) 群の残りのスイッチの少なくとも1つが遮断されたときに、他のバススイッチが遮断されること、

バススイッチに対する選択ロジック、第9図は第5図のバススイッチに対する解放ロジック、第10図はスイッチ或は他のバススイッチの群を、他のバススイッチにより橋結するための実施形、第11図は橋結に対する2つのデータフローダイアグラム、第12図は隣接するバススイッチの布線に対する実施例、第13図は方向切替えの原理に対する実施例、第14図は第2図の2段の橋結システムに対するデータフローダイアグラムを示す。

第1図においてシステムバス1に箇所 $m_1 \sim m_6$ において、各個計算機 M_1 乃至 M_6 が接続される。2個の隣接する接続箇所 m_i および m_{i+1} の間において、それぞれバススイッチ S_i がシステムバス中に配属される。それにより5個のバススイッチ S_1 乃至 S_5 が存在する。バススイッチによりシステムバスは、区間 a_1 乃至 a_6 に分割される。更にデータ交換計算機 ATR_1 , ATR_2 , ATR_3 が接続される。システムバスは左方が制御計算機 BTR に開口する。右側に向つてシステムが進むも

特開 昭54-56743 (3)
との性質を持つように構成されるのである。

この計算機システムは更に有利に下記のように成される、すなわち多段の橋結システムが存在し、その際それぞれ1つの段において、最高次の段と仮定すると、それぞれ2個或は多くの他のバススイッチを包含する1個若しくは多くの群が、次に高次の段のそれぞれ他のバススイッチにより橋結可能であり、最低次の段はシステムバス上のバススイッチを橋結可能である他のバススイッチから成り、しかして他のバススイッチの群を橋結する各他のバススイッチが、この群に關し上記d)乃至f)の性質を持つように構成するのである。

次にこの発明を図示実施例について説明する。

第1図は計算機構成の概図、第2図は2段の橋結システムの概図、第3図は2次元の格子状網、第4図はリニアダイアグラム、第5図はバススイッチ或は他のバススイッチの実施例、第6図は2分岐バスドライバの実施形、第7図は第5図のバススイッチの制御ロジック、第8図は第5図のバ

のと考えることができる。殊にかかる計算機システムはマイクロプロセッサモジュールによつて構成される。

第2図に2段の橋結システムを示す。システムバス2上にバススイッチ S_6 乃至 S_{20} が配属される。バススイッチ S_9 乃至 S_{11} は別のバススイッチ S_{21} により、バススイッチ S_{12} 乃至 S_{14} は別のバススイッチ S_{22} により、しかしてバススイッチ S_{15} 乃至 S_{17} は別のバススイッチ S_{23} により橋結可能である。

その際別のバススイッチ S_{21} 乃至 S_{23} は橋結システムの第1段を形成する。これらスイッチは橋結システムの第2段を形成する別のバススイッチ S_{24} により橋結可能である。これら別のバススイッチの各々は下記の課題を満たさねばならない：バススイッチの流通方向は切替え可能でなければならず、スイッチが橋結する所の、次に低い段のバススイッチ或は他のバススイッチの総てが流通方向に接続され、かつ同時にこの群の一端に存在

するスイッチが遮断されたときに、スイッチは流通方向に接続されねばならず、しかしてこの群の残りのスイッチの少くも1つが遮断されたときに、スイッチは遮断しなければならないのである。

第1図或は第2図の計算機システムの、具体的な構成の説明に入る前に、第3図および第4図について、ここに示した計算機構成において、交換巾が処理される問題の組合巾にいかに関合されるかを示す。その際データ交換の時間への、組合方法の影響を、1例について検討する。例として第3図に示すように2次元の問題構造を基礎に置く。かかる構造は定積分の方法による偏微分方程式の解法の際に現われ、例えば界計算或は天気予報の際に用いられる。この場合データ交換は、直接隣接する格子網の点の間においてのみ必要である。第3図において網点1の例が強調され、この網点はその4個の直ぐ隣 $i-1$, $i-n$, $i+1$, $i+n$ とのみデータが交換される。問題をここに示されたりニヤの計算機構成に図解する。例えば各

個計算機がそれぞれ1個の格子網点を取扱つてゐる所の第1或は2図によつて図解すれば、所定のバンド巾内のみでデータ交換が必要となり得る。格子網点1に所収する各個計算機からその結果は、点 $i-n$, $i-1$, $i+1$, $i+n$ に分布された各個計算機に与えられねばならない。すなわちバンド巾は $2n+1$ である。1次元にプロジェクトされた事象を第4図に示す。

この発明による計算機システムはこの問題に有利に適合し、システムバスを長さ $2n+1$ の区間に分割する。分割のためバススイッチが役立つ。これら区間内でそれぞれ中心の各個計算機の結果が分配される。次のステップにおいてシステムバスの区間は1個のバススイッチだけシフトされ、結果は今や区間中央に存在する各個計算機に分配され、以下同様に行われる。全区間において同時に交換されるので、 n^2 の結果を分配するために、2つの $n+1$ の交換ステップが必要のみである。従つて1群の格子網点/バンド巾の比に等しい係

数だけ、データ交換相の短縮が与えられる。格子点数 10^4 でバンド巾が 201 に相当する所の、 $n=100$ による2次元の問題において、交換ステップの数は格子網点の数の約 $\frac{1}{50}$ だけ短縮される。この発明の計算機システムはこの例にのみ限定されるので無く、他の問題構造にも立派に適用できることを指摘して置く。その根拠はバススイッチが持たねばならない上記の性質 a)乃至 c) である。

第5図にバススイッチの特に具合の良い実施形を示す。この実施形は、それが同時に他のバススイッチとしても使用できるように構成される。第5図によりバススイッチは、選択ロジック SSL、解放ロジック SEL、システムバス中に接続された2個の2分岐バスドライバ BD1 或は BD2、それに所収の制御ロジック BC1 或は BC2、および動作様式切替スイッチ 8 から成り、その際上記 BD1 はデータバス中に、BD2 は番地バス中に接続される。動作様式切替スイッチ 8 を経て2つの動作様式の

間の切替^おえが可能であり、その際一方の動作様式(之をAと呼ぶ)においては、バススイッチ状態は解放ロジック SELにより決定され、すなわち制御計算機により番地指定され、制御される。他方の動作様式(之をBと呼ぶ)においては、動作状態は ENABLE 入力を経て決定され、この入力は同じ仕方で構成された他のバススイッチの ENABLED 出力と接続可能であり、之によりバススイッチは他方のものの動作状態を引受けることができる。1段或は多段の連絡システムの1つに、バススイッチを他のバススイッチとして挿入する際、次に低い段の連絡されたスイッチの ENABLED 出力は、アンド回路を経て他のバススイッチの ENABLE 入力と接続され、之により性質 a)および b) が実現される。ENABLED 出力と動作様式切替器 8 との間、開放コレクタ出力を持つドライバ 50 がなご接続され、之は多くのバススイッチの複数の ENABLED 出力の結果されたアンド総合を可能にする。

第6図に同じに構成された双方向の2個のバスドライバBD1 或は BD2が示される。之は4ビット並列の2個の2分岐バスドライバBAB 8216から成る所の1バイトのビット並列の伝送のためのバスドライバを成り得る(ジューメンス株式会社、1976/77年「データブック」システム SAB 8080 マイクロプロセッサ素子の説明を参照)。ここでおよび以下において、素子Bの入力および出力は上記文献のように記号をつけてある。共通の入力CSと接続された両素子の入力CSを経て、バスドライバは阻止することができる。バスドライバの共通の入力dienに集合された入力DIENを経て、データ流れの方向が確定される。上記の文献に詳細が示してある。端子DI、DO 或は DBは文献の入力DI₀乃至DI₃、DO₀乃至DO₃ 或はDB₀乃至DB₃を代表している。

第7図に制御ロジックBC1 或は BC2 の構造を詳細に示す。それぞれ2個の入力を持つ3個のアンド回路81、82、83に対し素子7408、

送られるべき出力701を経て、バスドライバを阻止し或は自由にすることにある。該当するバスドライバが制御ロジックBC1、BC2の入力enable 1 或は 2を経て、自由にされたとき、方向情報が次のバススイッチに中継されることが出来る。この情報は入力DIR CTRL IN 1 或は 2(第5図参照)を経て、バススイッチに与えられる。制御ロジックの入力DISLはアンド回路81の第2入力と接続され、入力DISR 1 或は 2はアンド回路82の入力と接続される。これらアンド回路の出力はノア回路84の第2 或は第3入力と接続される。アンド回路82の一方の入力は、インバータ86を経て、ナンド回路87の第3入力と、しかしアンド回路82の第2入力は、ナンド回路の第1入力と接続される。バスドライバBD1 或は 2は、入力DISR 1 或は 2 或は DISLを経て、右或は左へのデータ流れ方向に対して選択的に阻止することができる。アンド回路83の出力はバススイッチの出力DIR OUT 1 或は 2を形成す

ノア回路84に対し素子7427、インバータ85、86に対し素子7404、しかし3個の入力を持つナンド回路87に対しジューメンス社の開放コレクタを持つ素子7422が適当である。(上記データブックの「デジタル接続」を参照)。出力DIR CTRL 1 或は 2と接続された入力DIR CTRL IN1を経て、前者の方向が決定可能である。この入力に一方においてインバータ85を経てそれぞれナンド回路87およびアンド回路81の入力と接続され、他方においてアンド回路83のそれぞれ入力と直結される。そのため所々の2分岐バスドライバの入力dienと接続された所の出力702との、上記入力の直接接続が存在する。入力enable 1 或は 2は一方において動作様式切替器の出力53と、他方においてアンド回路83の第2入力、並びに回路87の第2入力およびノア回路84の入力と接続される。入力enable 1の主課題は、一方においてノア回路84の出力と、他方において2分岐バスドライバBD1 或は BD2の入力csと接

る。後者の出力は1段若くは多段の接続システムにおいて必要である。ノア回路87の出力はバススイッチの出力DIR CTRL OUT 1 或は 2を形成する。

第8図にスイッチ選択ロジックSSLを詳細に示す。並置された2個の4ビット比較器81、82(上記「デジタル接続」の123および124頁の素子7485)を使用する。そこに示す比較器82の入力2(A<B)、3(A=B) 或は 4(A>B)は、比較器81の対応する出力7(A<B)、6(A=B) 或は 5(A>B)と並列に接続される。4ビット端子A 或は Bは、上記文献における端子A₀乃至A₃ 或は B₀乃至B₃に相当する両比較器81、82の端子Aは、番地バスと接続されるべきバイト端子を形成する。両比較器の4ビット端子Bは並列に、プルアップ抵抗を持つ8重コーダスイッチ83と接続される。比較器81の入力3(A=B)は抵抗84を経て、ロジック'1'に対応する所の給電電圧と接続され、そ

1字加入
1字加入

れに対し比較器 82 の出力 $6 (A=B)$ は、選択された解放ロジック 82L の入力と接続される。概図的に示すコーダスイッチ 83 により、バススイッチは固定のスイッチ番号を備えることができる。入力 A を経て与えられた番号がスイッチ番号と一致する場合、出力 $6 (A=B)$ はロジック '1' にされる。

第 9 図に解放ロジック 82L を詳細に示す。之はそれぞれ 2 個の入力を持つ 4 個のオア回路 91 乃至 94、それぞれ 3 個の入力を持つアンド回路 95、96、D フリップフロップ 97 およびインバータ 98 を包含する。選択された入力はインバータ 98 を経てオア回路 91 の入力と接続される。このオア回路の出力は一方において、アンド回路 95 および 96 のそれぞれの入力と接続される。アンド回路 95 の出力は D フリップフロップ 97 の入力 D と、アンド回路 96 の出力は入力 T (97 は上記文献「デジタル接続」190~191 頁の素子 7474 であり、その入力、出力と同じ記号を

用いた) と接続される。このフリップフロップの入力 R はバススイッチの RESET 入力と接続される。フリップフロップの入力 S は継続的にロジック '1' に置かれる。出力 Q はオア回路 94 の入力、バススイッチの出力 EN RIGHT OUT および EN LEFT OUT と接続される (第 5 図参照)。オア回路 94 の出力は動作様式切替器の入力 51 と接続され、この切替器の他方の入力 52 はバススイッチの入力と接続される。バススイッチの入力 SHIFT RIGHT は一方においてアンド回路 96 の第 2 入力と、およびオア回路 93 の入力と接続される。類似にバススイッチの入力 SHIFT LEFT はアンド回路 96 の第 3 入力およびオア回路 92 の入力と接続される。入力 SELECTION MODE はオア回路 94 の第 2 入力と、入力 SELECT STB はオア回路 91 の第 2 入力と、しかして入力 EN LEFT IN はオア回路 92 の第 2 入力と接続される。オア回路 92 の出力はアンド回路 95 の第 2 入力と、オア回路 93 の出

力は同じく 95 の第 3 入力と接続される。マーキングフリップフロップとして役立つ所の D フリップフロップは、3 個の異なる信号によつてセットされる: バススイッチを選択する場合 ('1' を選択)、SELECT STB へのパルスによりこのフリップフロップはロジック '0' にセットされる、すなわち出力 Q は '0' にある。SHIFT LEFT へのパルスによりフリップフロップは、入力 EN LEFT IN の状態により充電され、SHIFT RIGHT のパルスの際は、オア回路 93 の入力と接続された入力 SHIFT RIGHT IN の状態により充電される。ここで述べた SHIFT LEFT 或は SHIFT RIGHT による有利な接続は、一度分割されたバス区間の簡単なシフトを、SHIFT LEFT 或は SHIFT RIGHT へのパルス印加によつて可能にする意義を持ち、之により計算機システムが、第 3 図および第 4 図で述べた如き問題構造に特に有利に応用可能である。

入力 SELECTION MODE がロジック '0' に置かれた場合、ロジックの出力に、フリップフロップ

の出力 Q におけるそのときどきの 2 進値が存在する。その際出力が '0' に置かれたとき、バススイッチは遮断される。その他の場合にはスイッチは開放される。入力 SELECTION MODE がロジック '1' に置かれた場合、出力もこの値にあり、このことはバススイッチが閉じたことを意味する。従つて大きな時間損失無しに、区間に分割されたシステムバスと、直通されたシステムバスとの間を切替えることができる。入力 RESET を経てマーキングフリップフロップを基本状態 $Q = '1'$ にリセットすることができる。その際マーキングフリップフロップの意縁は下記の通りである: バススイッチは 'マークされた' のであり、之は動作モードの '選択モード' の際は中断されるべきである。このマーキングは既述のように 3 種の形式で行うことができる。しかしバススイッチは入力 SELECTION MODE に '1' が印加された場合、閉結されたままである。之により制御計算機から情報が、更にシステム中に存在する全計算機、デー

データ交換計算機およびバススイッチにも送出される。従つてバススイッチのマーキングの際の順序は任意である。之に反しバススイッチが直ちに遮断されたとすれば、このスイッチの後ろに存在するすべての要素は、制御計算機によりもはや応動させることができないであろう。すなわち、後続的に存在するバススイッチを遮断しなければならない。入力 SELECTION MODE が '0' に置かれた場合、システムバスはマークされた箇所まで遮断される。

分割されたシステムバスによるデータ交換の間、制御計算機から送る、或は後続的に存在する若干の成分に、例えばデータ交換計算機中のプログラムを変更するため、アクセスすることが一時的に短時間必要である。そのため分割された、および直通されたシステムバスの間の時間節約の切替えが、フリップフロップの補助により簡単な仕方で行現できる。

第 10 図に 4 個のバススイッチ S101 乃至 S104

のバススイッチ S101 は、左方へのデータ流れ方向に対し、しかして入力 DISR 1 および 2 を経て、右のバススイッチ S104 は右方向に対して阻止される（後述するデータ源を持つ分岐の橋絡形成を仮定する）。従つて第 11 図に概念的に示すデータ経路 111、112 が実現される。

図示の橋絡は各橋絡段に対して設けることができる。このことはスイッチ S101 乃至 S104 並びに他のバススイッチが、橋絡システムの第 1 段或は一層高次の段であり得ることを意味する。このようにして任意に多段の橋絡システムを実現することができる。

第 12 図に、第 10 図の破線のみの範囲 120 を詳細に示す。入力、出力は、小星印でマークしてある。スイッチをシステム中に橋絡して、バススイッチとして挿入する際、3 個の全入力 DISR 1、2 および DISL は接地される。橋絡を持つ場合、4 個の上節の出力の結線は第 10 図から知ることができる。スイッチ S102 が左の端スイッチで

を、別のバススイッチ S201 により確給することを示す。各スイッチは第 5 図に示すように構成される。4 個のバススイッチの出力 ENABLE は、結線されたアンド回路を経て他のバススイッチの入力 ENABLE と、およびバススイッチ S101 の入力 DISL とに接続される。別のバススイッチ S201 の出力 DISR 1 OUT および DISR 2 OUT は、バススイッチ S104 の対応する入力 DISR 1 および DISR 2 と接続される。残りの全バススイッチおよび他のバススイッチにおいて、これらの入力に接地される。バススイッチ S101 以外の、別のバススイッチおよび残りのすべてのバススイッチにおいて、入力 DISL がやはり接地される。入力は、制御線 DIR CTRL 1+2 を経て制御計算機と接続される。バススイッチの残りのすべての入力および出力は、制御バスを経て、やはり制御計算機と接続される。この結線の作用は、全バススイッチが自由にされたとき、他のバススイッチも自由にされることである。同時に入力 DISL を経て左方

あり、或はスイッチ S103 が右の端スイッチである場合に同じことが適用する。両スイッチの残りの入力、出力、すなわち小星印でマークしない入力、出力の結線は、第 12 図から自然に与えられる。

第 13 図に、計算機システムのデータバス 125 上の 4 個のバススイッチ S121 乃至 S124 を示す。この図により方向切替を説明する。2 個の隣接するバススイッチの間にそれぞれ、情報の源 Q₁ 乃至 Q₃ として各個計算機或はデータ交換計算機が、データバスに接続される。バススイッチは第 5 図に示されるように構成されるが、選択ロジック BC 1 或は BC2 が、それぞれドライバおよび抵抗を持つ所の、簡易化された特別に示すロジックにより置換された点が異なる。この簡易化されたロジックの作用は、第 7 図の入力 DISR 1 或は 2、DISL、DIR CTRL IN 1 或は 2 を '0' に置き、しかして入力 enable 1 或は 2 を '1' に置くと、第 7 図のロジックと一致する。それぞれ 2 個の隣

接する接続箇所の間に、開放コレクタ出力を持つドライバが制御線 DIR CTRL 中に配置され、更にこれら区間の各々は抵抗を経て、給電電圧に接続可能である。ドライバは参照数字 131 乃至 134 を持ち、抵抗は参照数字 135 乃至 138 を備える。各源は出力 q_1 、 q_2 或は q_3 を持ち、之は制御線 DIR CTRL と接続される。この出力は、源が送信するとき、すなわち各個計算機或は交換計算機がデータを送出するとき、'0' に置かれる。2 路バスドライバ BD2 に対し、付加的に同一に構成された装置が制御線を備え、それに源を接続することができる。

第 13 図の装置により方向切替えの原理が実現され、之は下記の解釈から出発する。各バス区間において各交換サイクルにおいて各バスシステムに対し、1 個の送信している源のみが与えられる。この源は制御および番地バスに対しては制御計算機或は交換計算機であり、データバスに対しては所定の各個計算機であり得る。これらの源はバス

区間の残りの要素に情報を送信し、このことはバスドライバを源の方向に接続しなければならないことを意味する。

方向切替えの原理は両バスシステムに対し同じである：従つて第 13 図にはデータバスシステムのみを示す。バスドライバ方向は第 13 図により制御線 DIR CTRL を経て制御される。どの源からも送信が無い場合、源は '1' にあり、之は抵抗によつて行われる。之によりドライバは右の方向に接続される。或る源が情報を送信する場合、制御線の所属の区間に '0' を印加する。この源は源の左方に存在するドライバに通知され、之によりドライバはその方向を左に反転する。之により源はその情報を放射状に送信することができる。

橋絡システムの橋絡された分岐において、源は同様の仕方で別のバススイッチの制御線 DIR CTRL を '0' に置く。第 14 図において例として、第 2 図の橋絡システムの橋絡された区間の源におけるデータの流れを示す。源から送信された情報は、

源が接続された橋絡された区間の最右のバススイッチを経て、次に高次の段の橋絡された段に中継される。その際段から段への中継に対して同じことが適用する。従つてこの場合に対し、情報を次に低い段から送信する所の区間の最右のバスドライバの各段に対し、この区間の全バススイッチが自由である場合にも、右のデータ流れ方向に対し阻止し橋絡されたバススイッチの出力 DIR OUT は、そのスイッチのデータ流れ方向は左を示すので、非活性である。

続いてデータ交換計算機の機能について説明する。システムバスが区間に分割されたとき、この区間は自動的に計算機システムであり、しかして自動的の区間内で結果の分配を行う所の '中央' の計算機が必要である。その際之は下記の 2 つの課題を満足すべきである。

- 1) データが伝送されるべきデータ路の接続、
- 2) この路を経てのデータの伝送、

このことは原則的に適当にプログラミングされた

計算機によつて行うことができる。しかし既にこの目的に対し割当てられたデータ交換計算機が提案され、この発明の計算機システムに対しても適当である。

4 図面の簡単な説明

第 1 図は計算機構成の線図、第 2 図は 2 段の橋絡システムの線図、第 3 図は 2 次元の格子網、第 4 図はリニアダイアグラム、第 5 図はバススイッチ或は他のバススイッチの実施例、第 6 図は 2 分枝バスドライバの実施形、第 7 図は第 5 図のバススイッチの制御ロジック、第 8 図は第 5 図のバススイッチに対する選択ロジック、第 9 図は第 5 図のバススイッチに対する解放ロジック、第 10 図はスイッチ或は他のバススイッチの群を他のバススイッチにより橋絡する実施形、第 11 図は橋絡に対するデータフローダイアグラム、第 12 図は隣接するバススイッチの接続に対する実施例、第 13 図は方向切替えの原理に対する実施例、第 14 図は第 2 図の 2 段の橋絡システムに対する

データフローダイアグラムである。

図において

1, 2 … システムバス、81, 82 … 4ビット比較器、83 … 8直コダスイッチ、97 … Dフリップフロップ、 $a_1 \sim a_6$ … 区間、
 $ATR_1 \sim ATR_3$ … データ交換計算機、
 $BC1, BC2$ … 制御ロジック、 $BD1, BD2$ … バストライバ、 $M_1 \sim M_6$ … 各座計算機、 $Q_1 \sim Q_3$ … データ源、 S … 動作機式切替スイッチ、 $S_1 \sim S_{20}$ … バススイッチ、 $S_{21} \sim S_{24}$ … 他のバススイッチ、
 $S_{101} \sim S_{104}, S_{121} \sim S_{124}$ … バススイッチ、
 S_{201} … 他のバススイッチ、 SEL … 解放ロジック、
 SSL … 選択ロジック、 STR … 制御計算機。

(6118) 代理人 弁理士 富村 深

特開 54-56743 (9)

Fig. 1

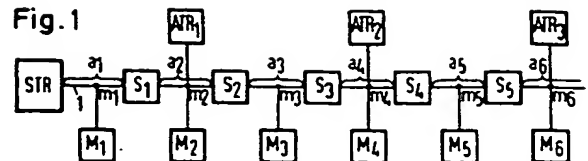


Fig. 2

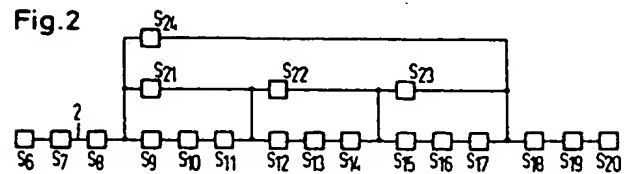


Fig. 3

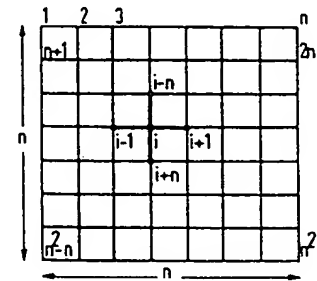


Fig. 4

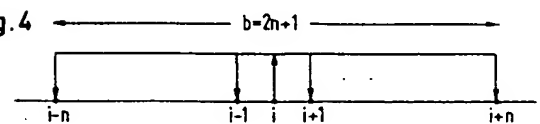


Fig. 5

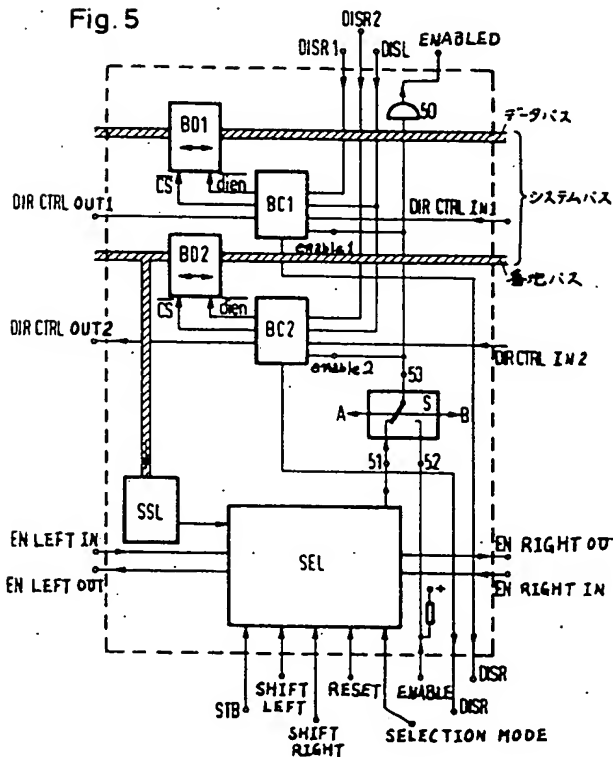


Fig. 6

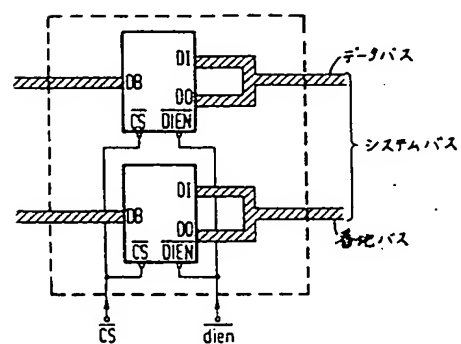


Fig. 7

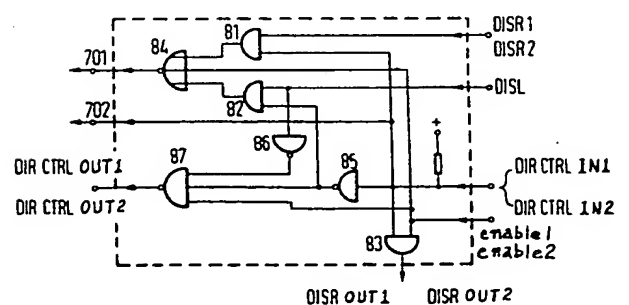


Fig. 8

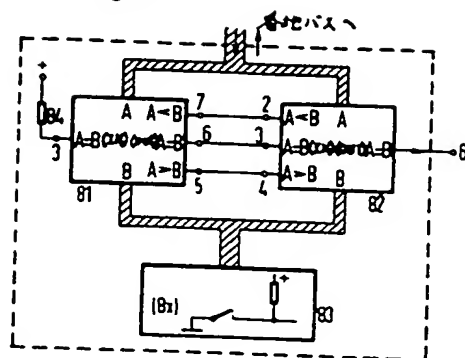


Fig. 9

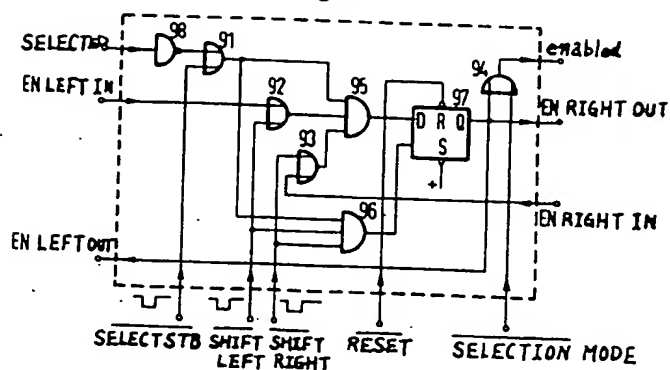


Fig. 10

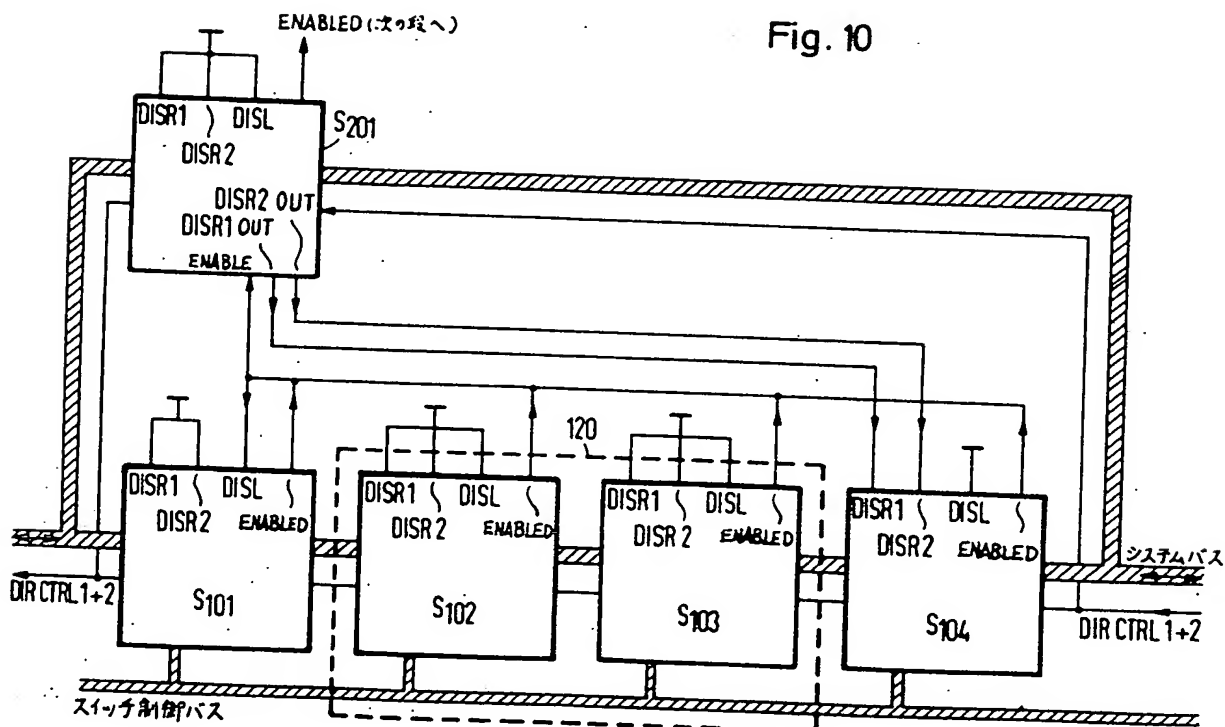


Fig. 11

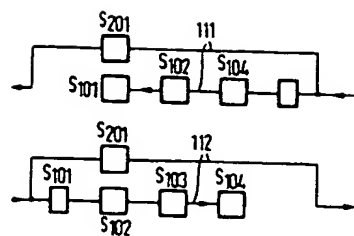


Fig. 12

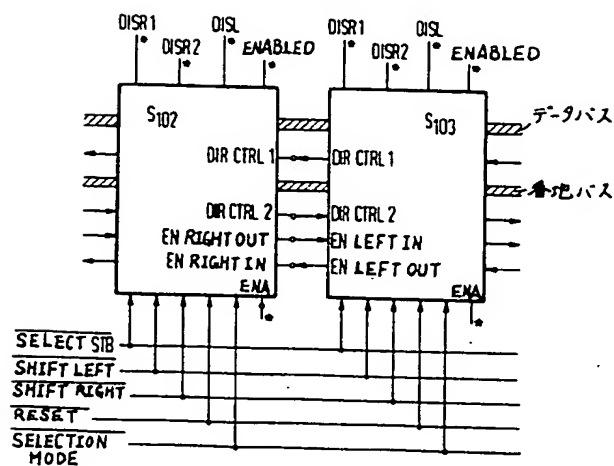


Fig. 13

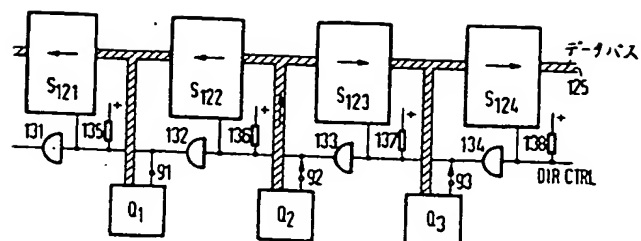


Fig. 14

